

240

K210 TXD \rightarrow ESP32 RXD
 K210 RXD \rightarrow STM32 TXD
 K210 TXD \rightarrow STM32 RXD

$$K210 \xrightleftharpoons{\text{UART1}} \text{esp32} \xrightleftharpoons[\text{111 收到}]{\text{UART2}} \text{stm32}$$

1 右转 2 掉头 5 有宝藏
3 左转 4 直行 6 宝藏距离 1
7. 宝藏距离 2

箭头上数字为数据头

启动

Stm32发串口给k210

K210

识别藏宝图 颜色

当稳定时再输出

esp32

路径生成

特殊点逻辑调整

25)

甘

某些地方路径可写死

stm32 接收到数据发250

循线+位置环

常规寻迹

进入宝藏路口

启动骨牌识别12

识别稳定

移动至能够识别的距离

判断撞或直接掉头

小车执行

掉头

关闭识别


特殊字符

2. 选距离

1

数据头

左左右右 左右 左左 □ □ □ 右



藏

右

可能不需要调头信息

stm32 1 左转 2 右转
4 直行 3 掉头

100	紅三角	真	0-64
101	藍三角	假	65
102	紅圓	假	66
103	藍圓	真	67